

VESC

Vedder Electronic Speed Control

WeGo Korea

목차

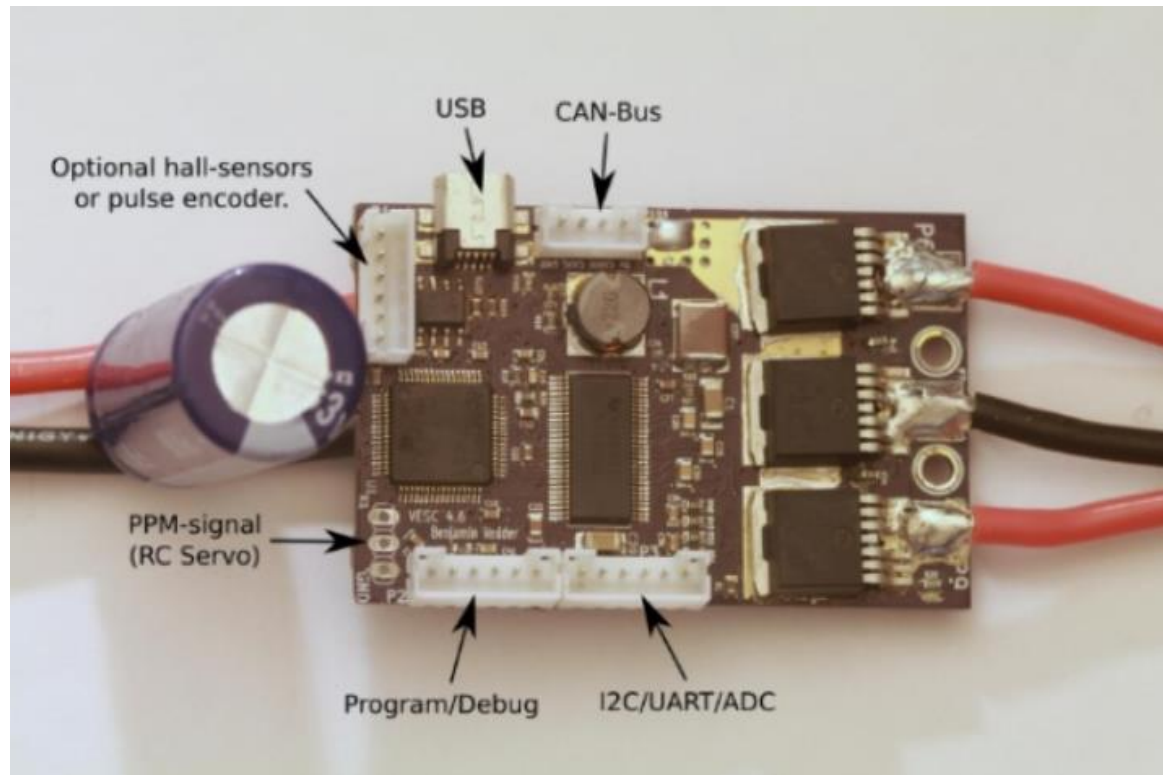
1. VESC introduction
2. VESC using ROS

01

VESC Introduction

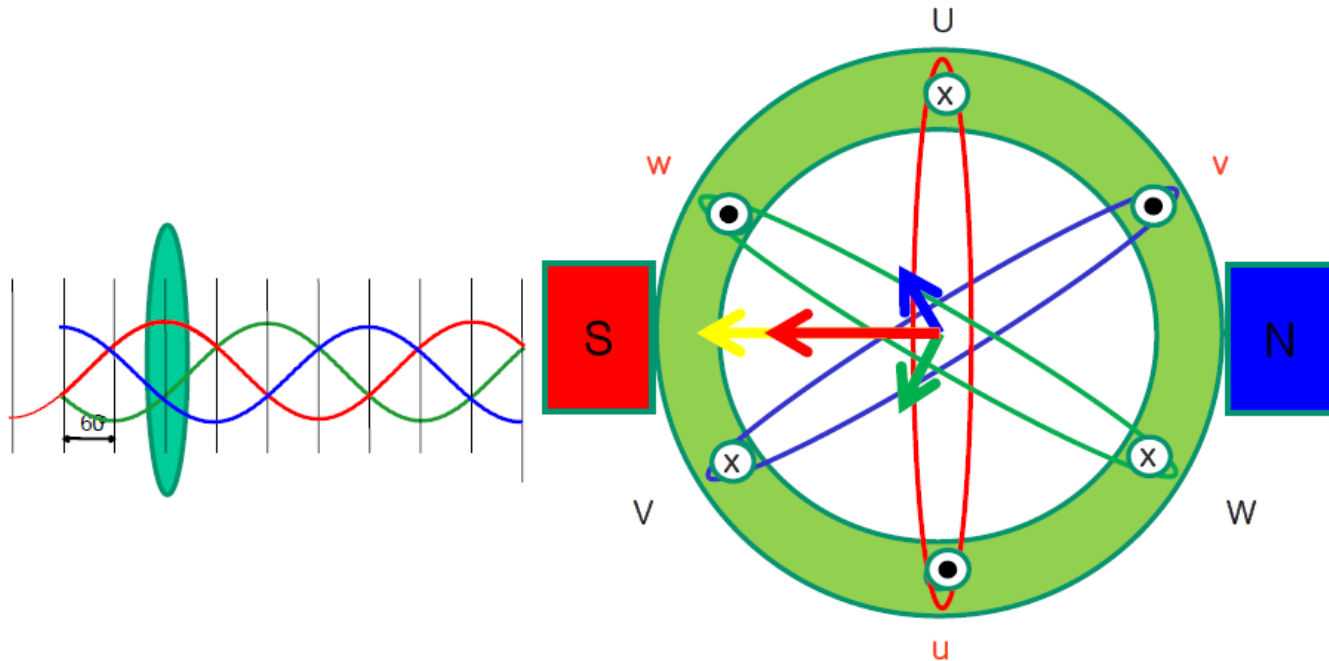
VESC

- 전기 모터 및 액추에이터가 통합된 장치
로봇, 멀티 콥터, 카메라 짐벌, 전자 자전거, 전기 스케이트 보드



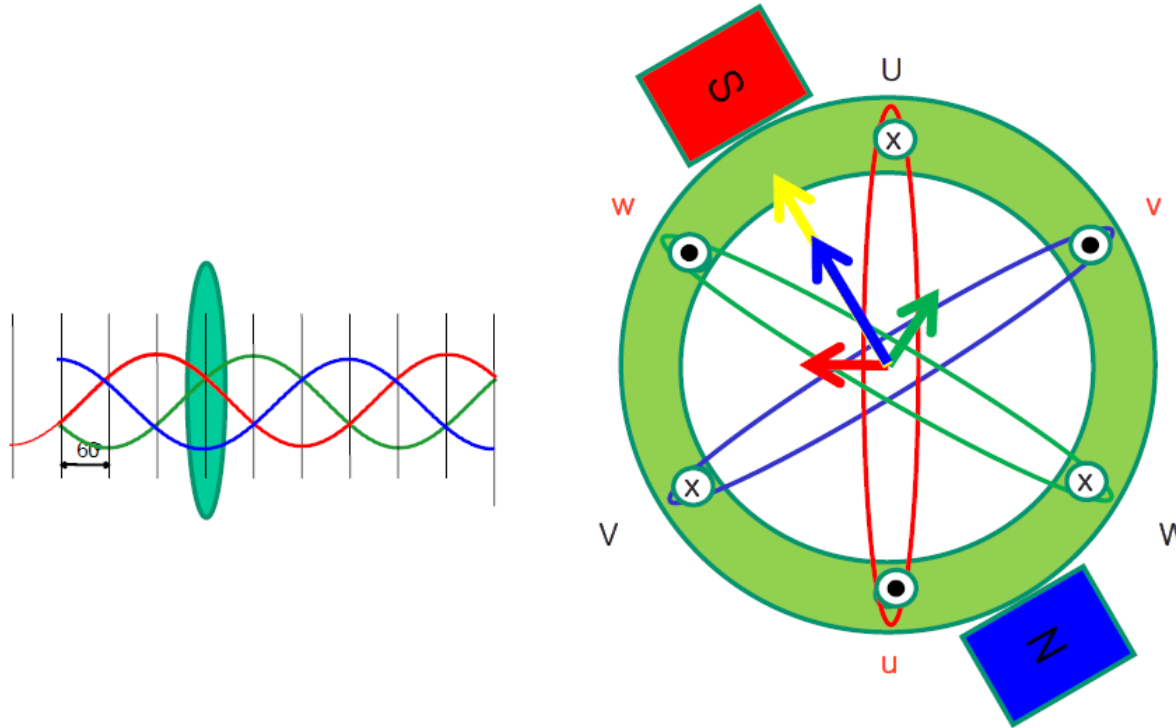
VESC

- 전기 모터 및 액추에이터가 통합된 장치
로봇, 멀티 콥터, 카메라 짐벌, 전자 자전거, 전기 스케이트 보드



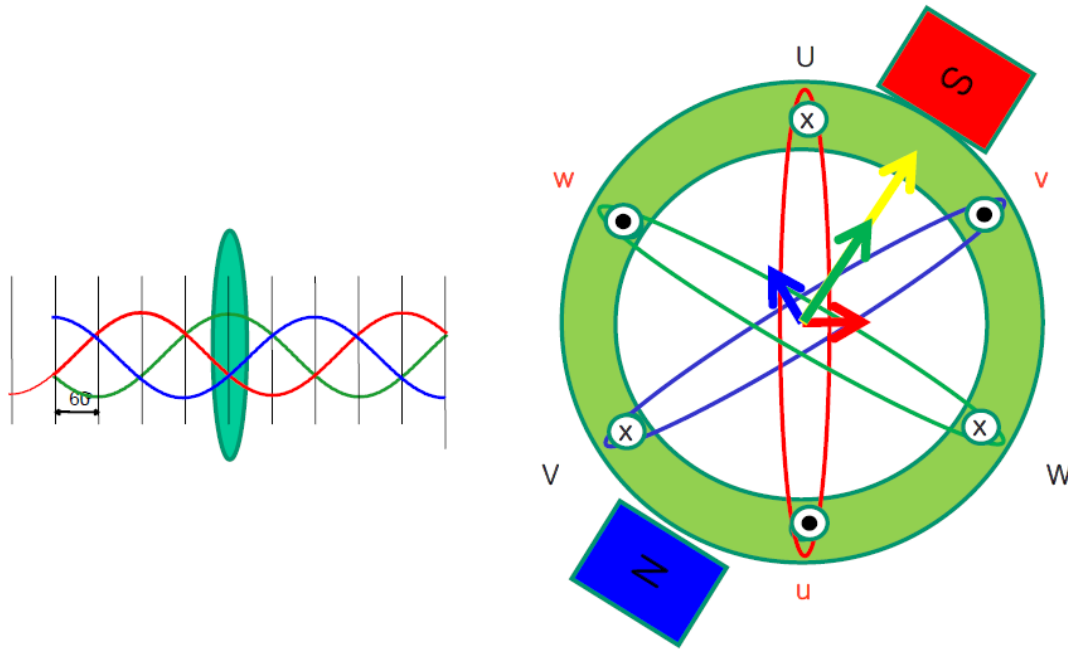
VESC

- 전기 모터 및 액추에이터가 통합된 장치
로봇, 멀티 콥터, 카메라 짐벌, 전자 자전거, 전기 스케이트 보드



VESC

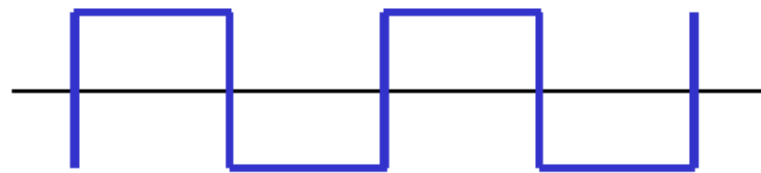
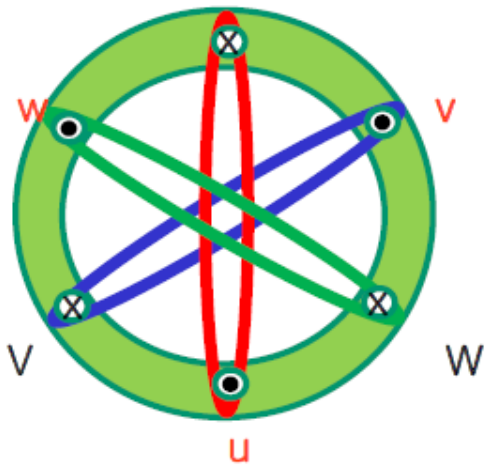
- 전기 모터 및 액추에이터가 통합된 장치
로봇, 멀티 콥터, 카메라 짐벌, 전자 자전거, 전기 스케이트 보드



VESC

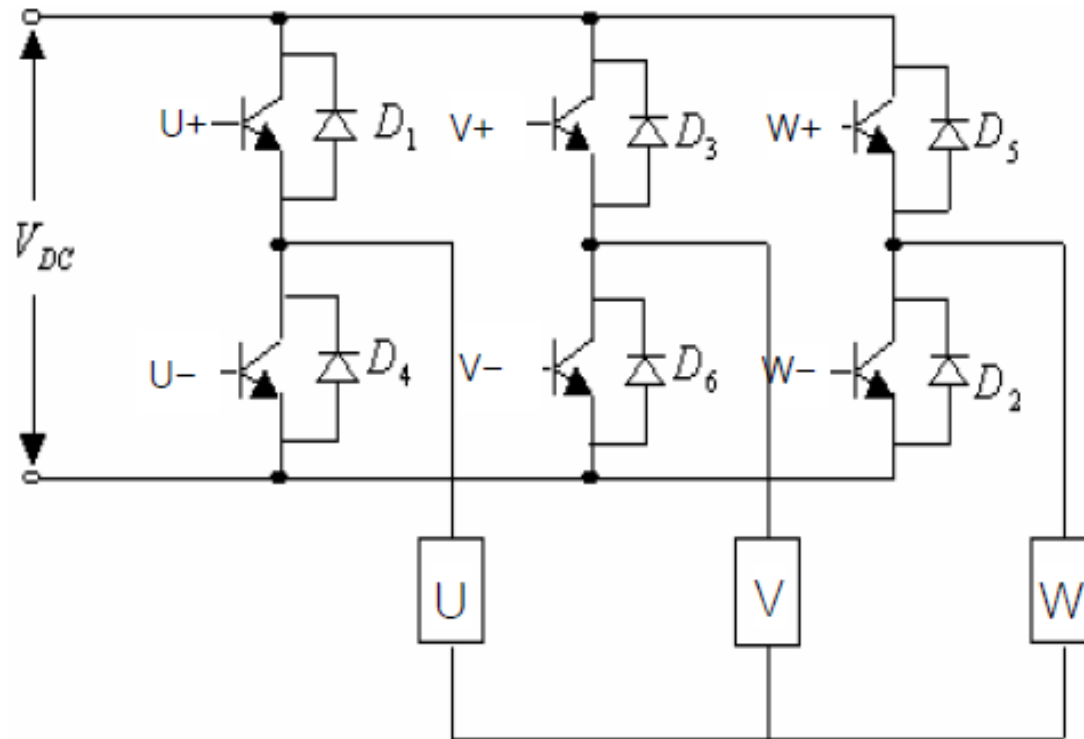
BLDC

- 주로 집중권 방식으로 되어 있음.
- 동일 조건일 경우 PMSM에 비해 고평크/고속 운전에 유리함.



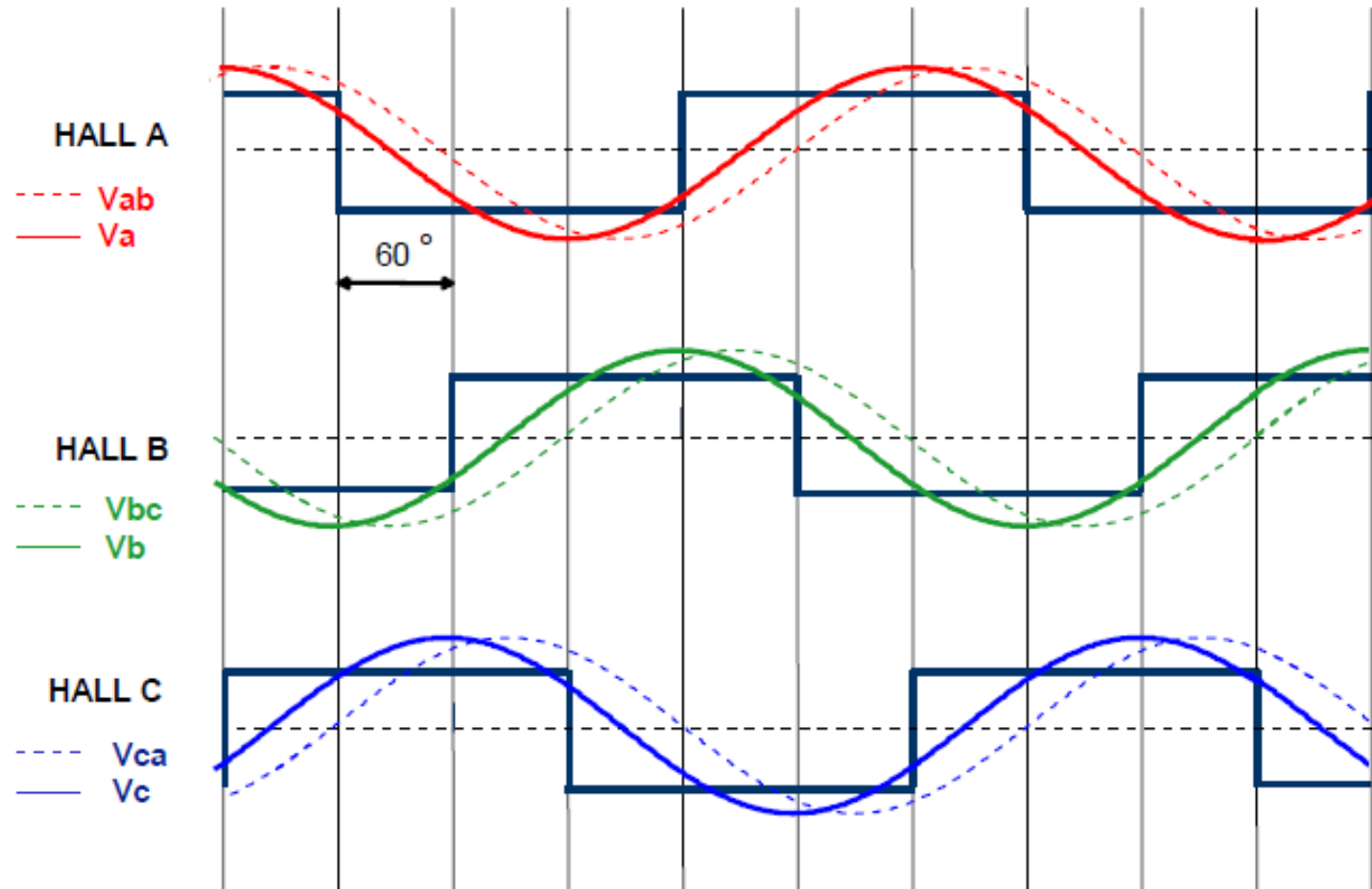
VESC

- 전기 모터 및 액추에이터가 통합된 장치
로봇, 멀티 콥터, 카메라 짐벌, 전자 자전거, 전기 스케이트 보드

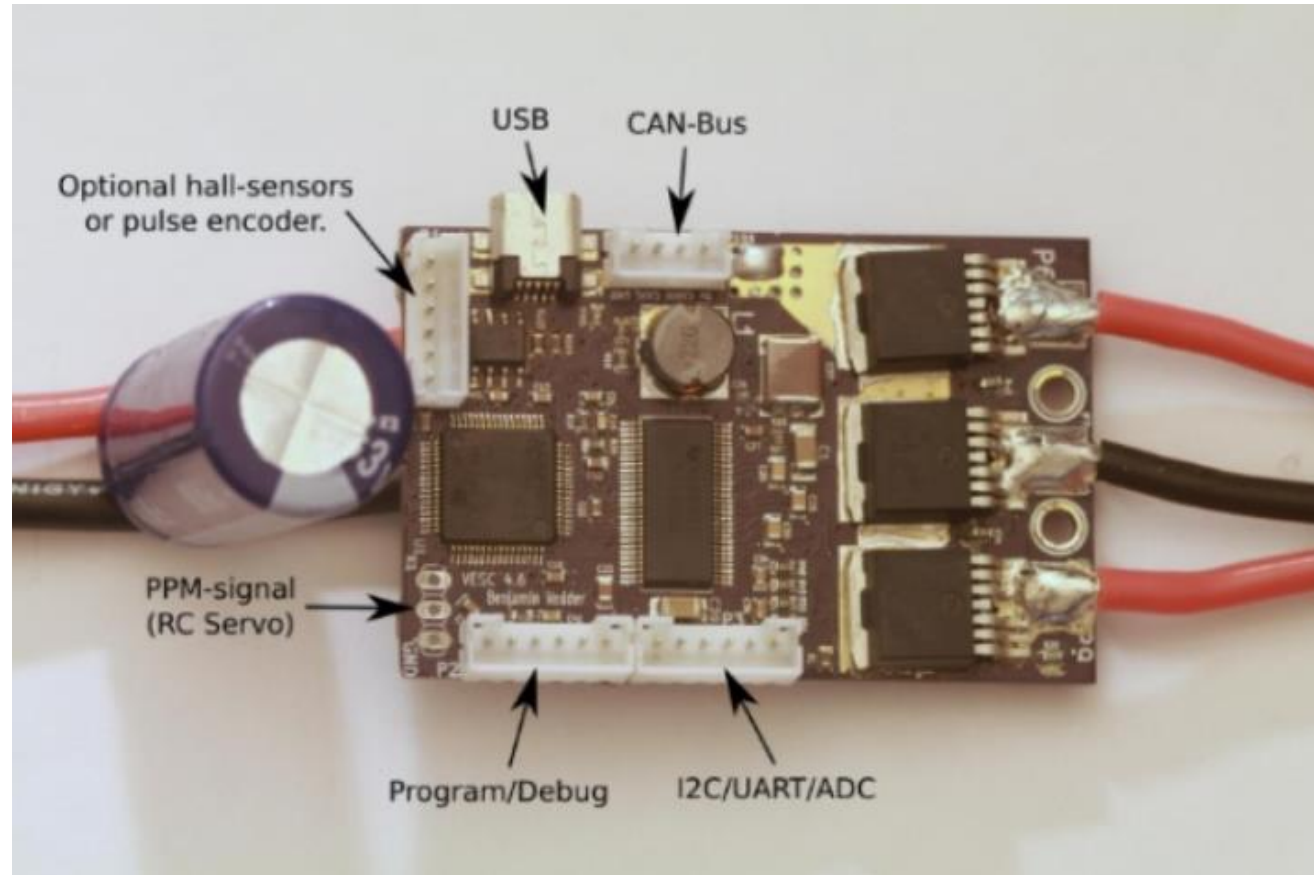


VESC

- 결과



VESC

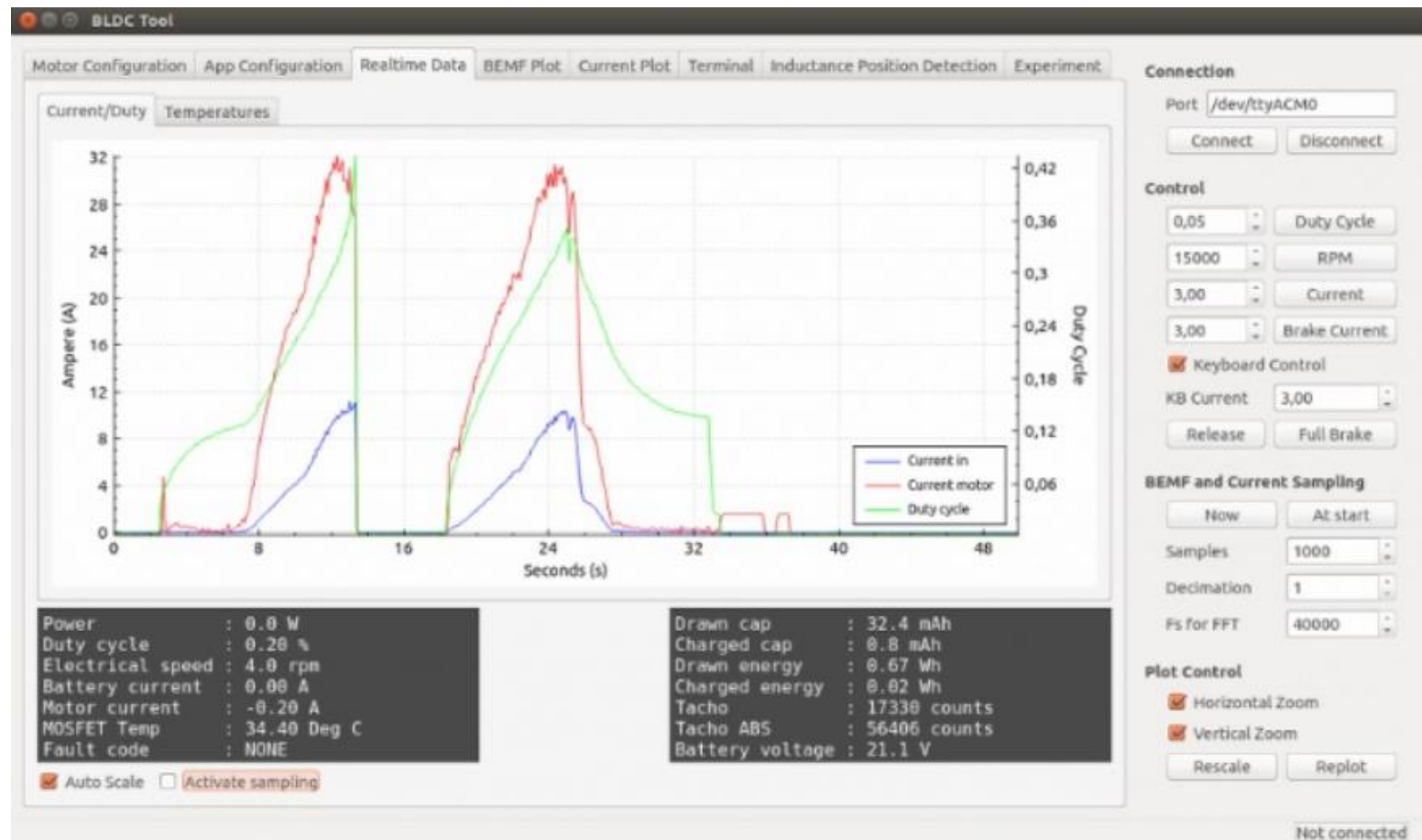


C++패키지로 구성되었으며, 유저가 원하는 Value값으로 지정하여 사용

ROS

VESC

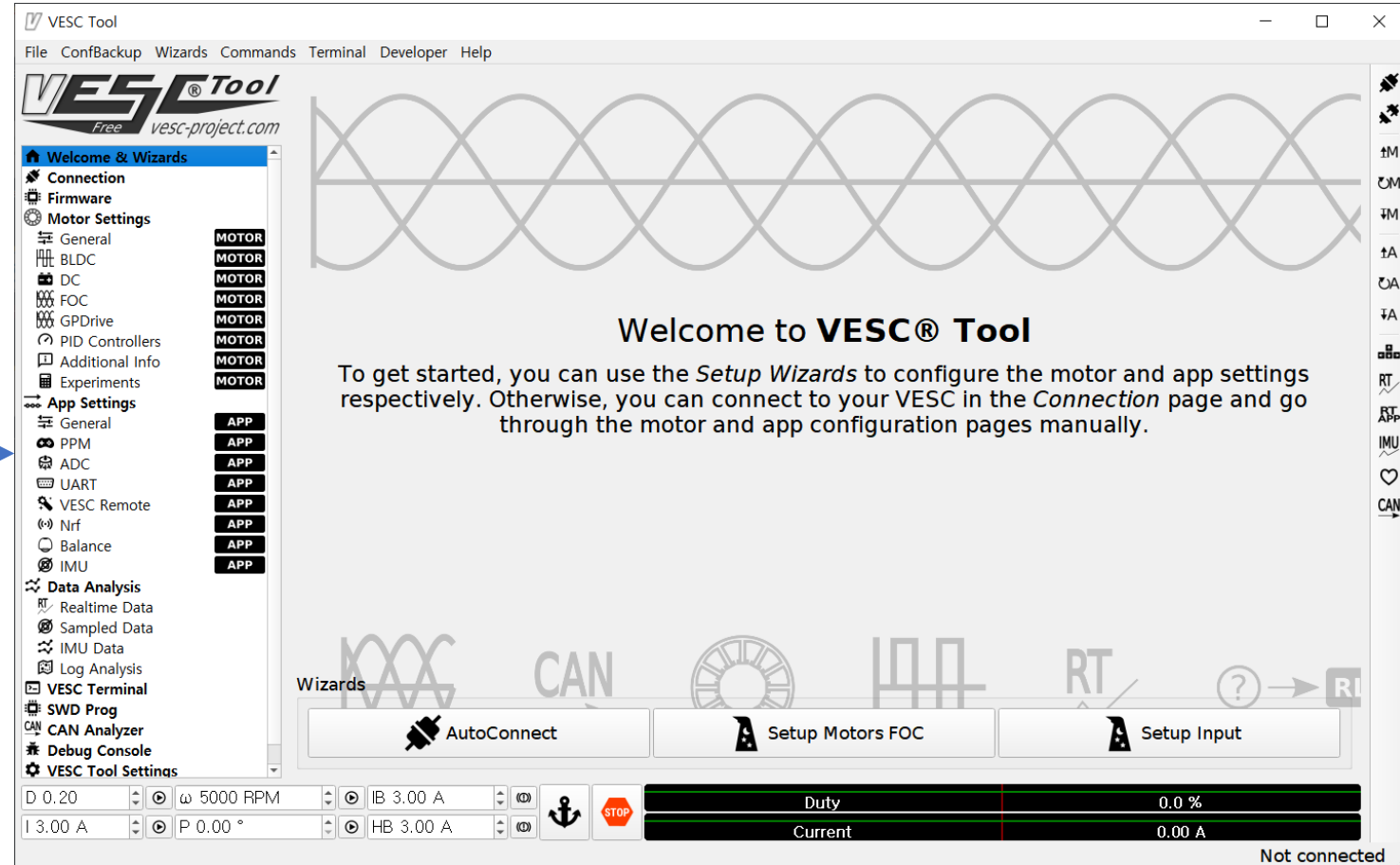
- 펌웨어 변경 및 Duty 측정



VESC_Windows

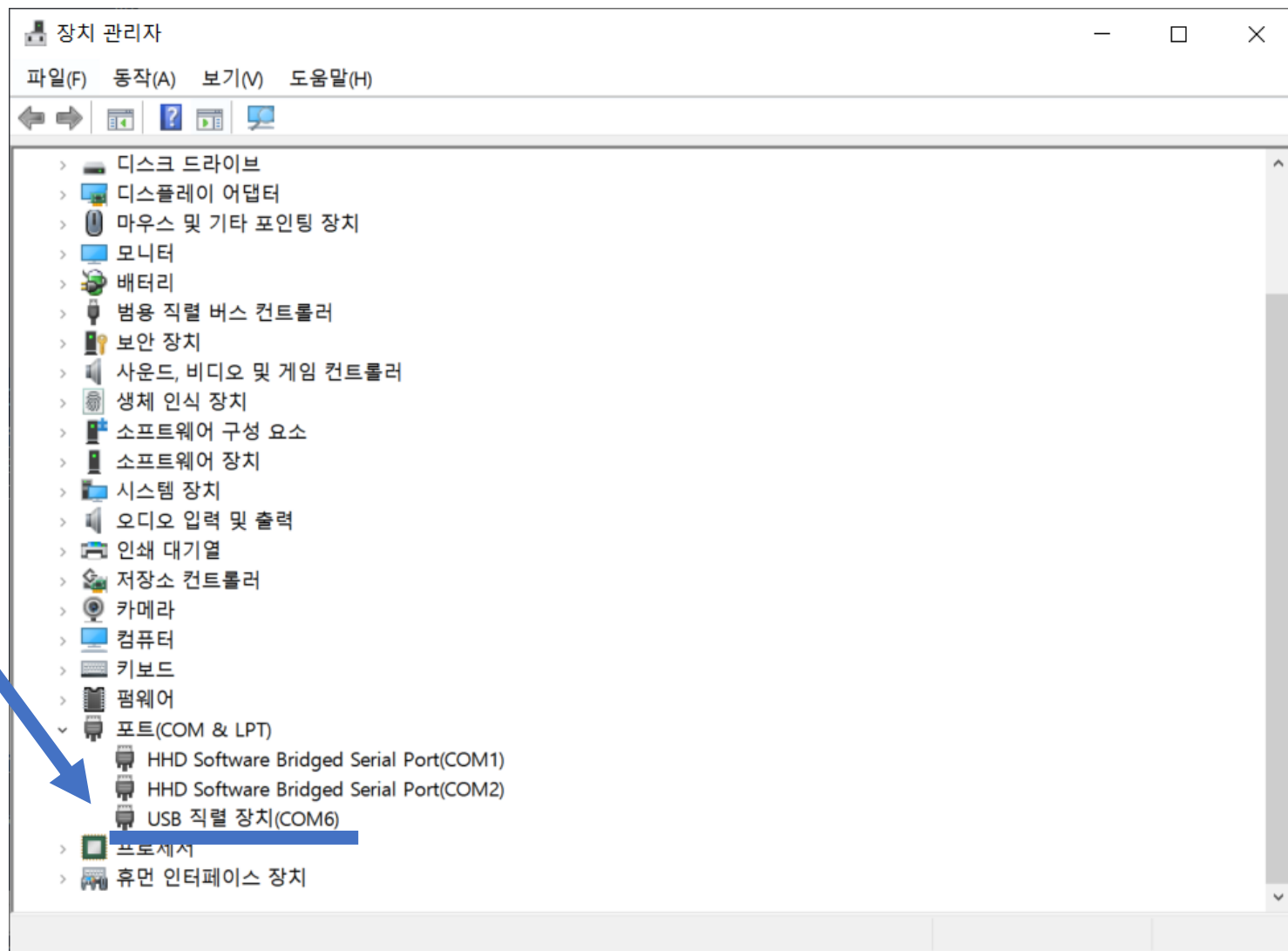


vesc_tool_2.03.exe



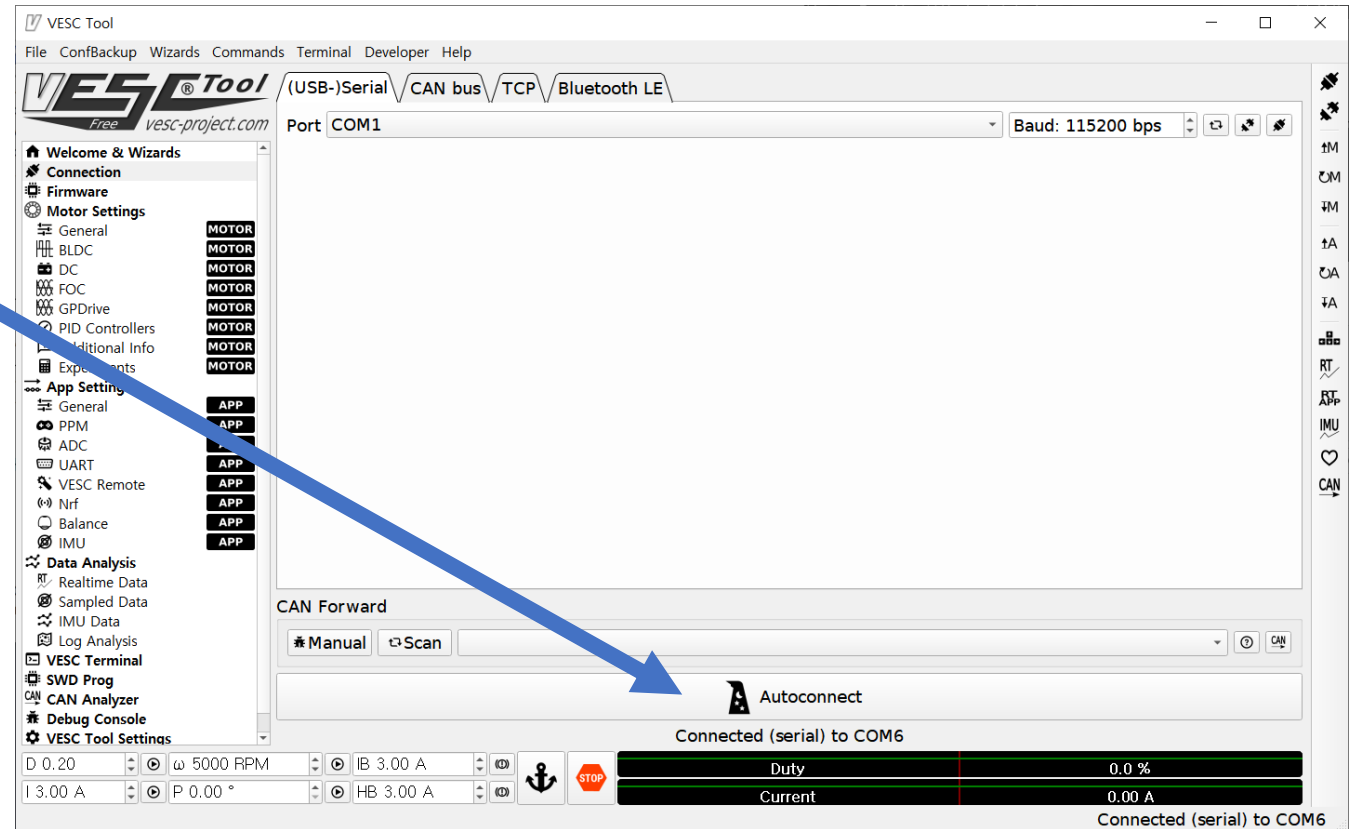
VESC

• 장치 관리자



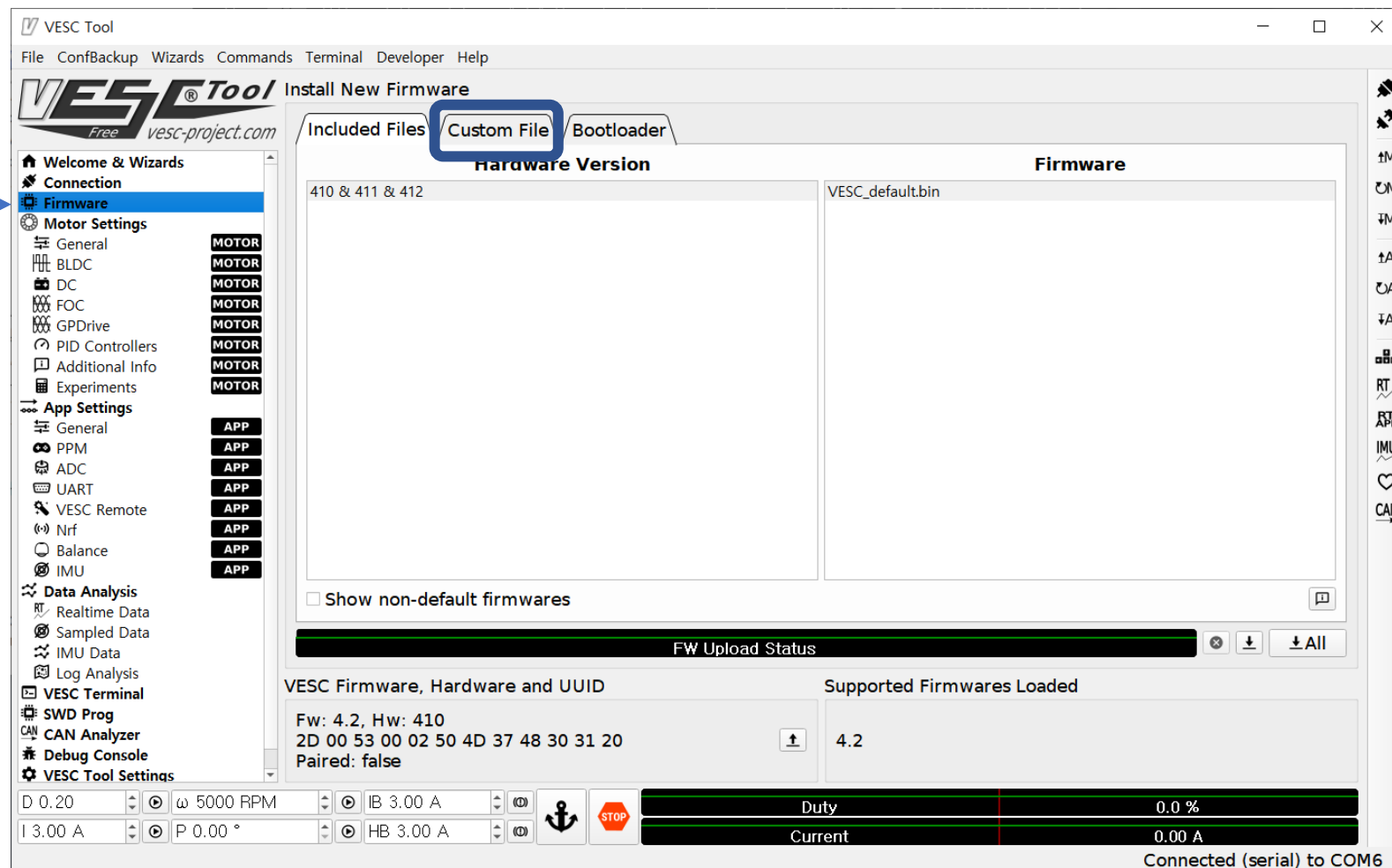
VESC

- VESC (COM6) Connect



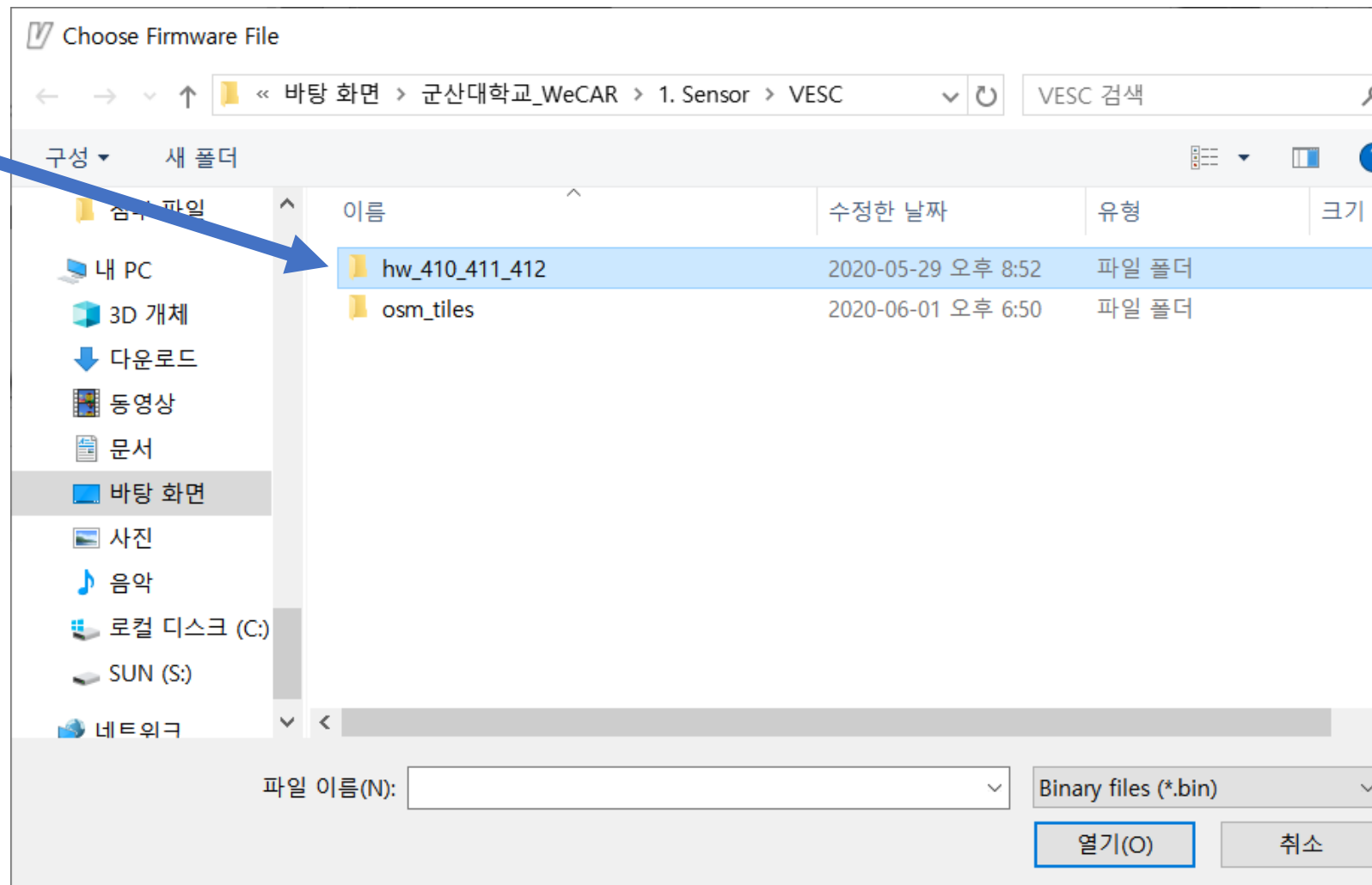
VESC

- Firmware
- Custom File



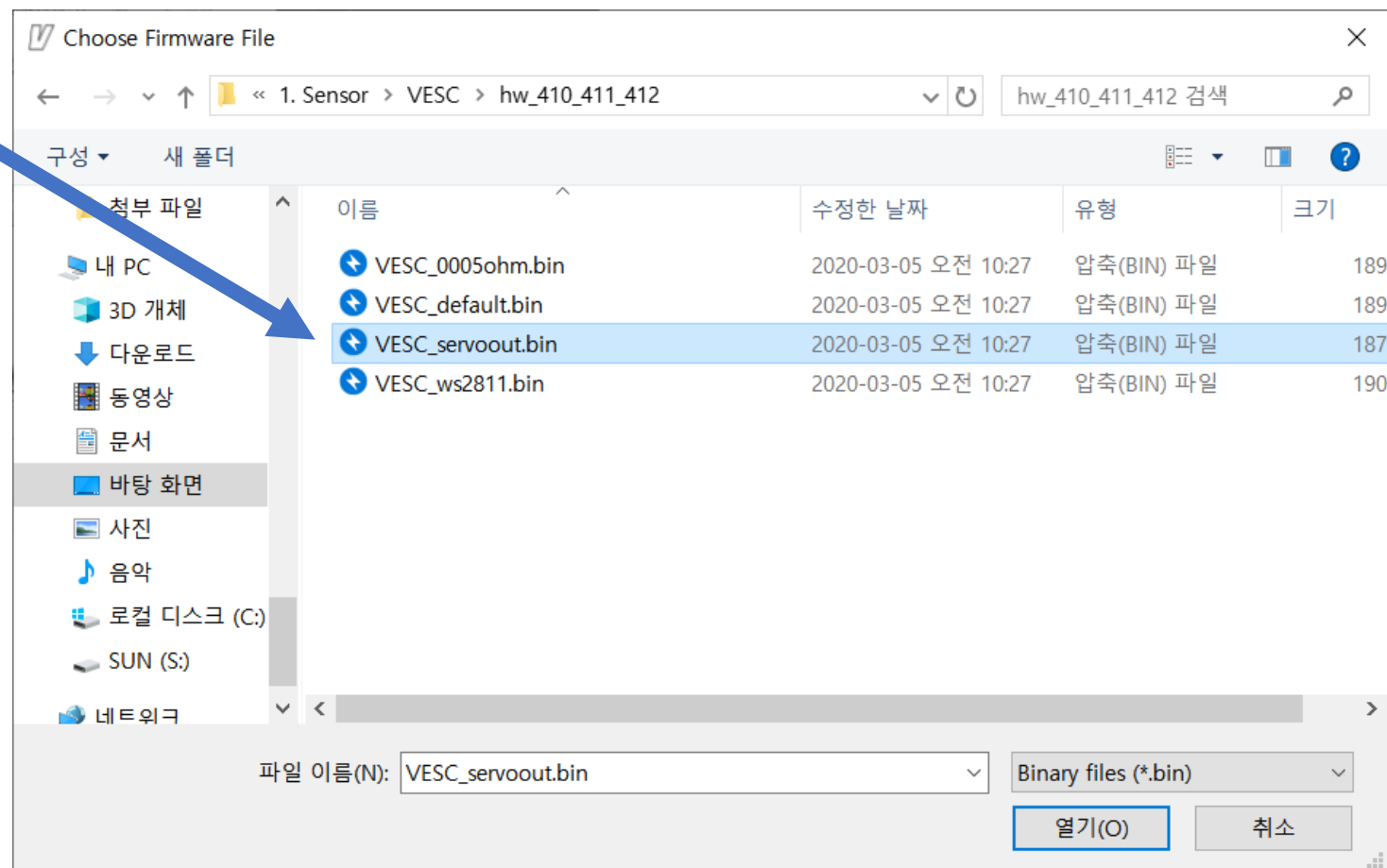
VESC

- hw_410_411_412



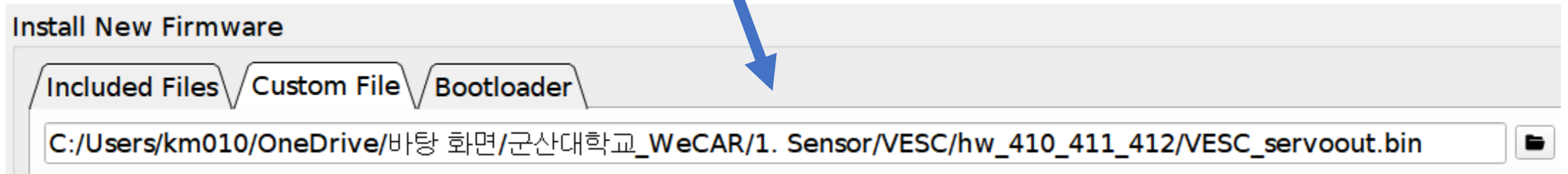
VESC

- VESC_servoout.bin
(고속모드 → 사용자 모드)



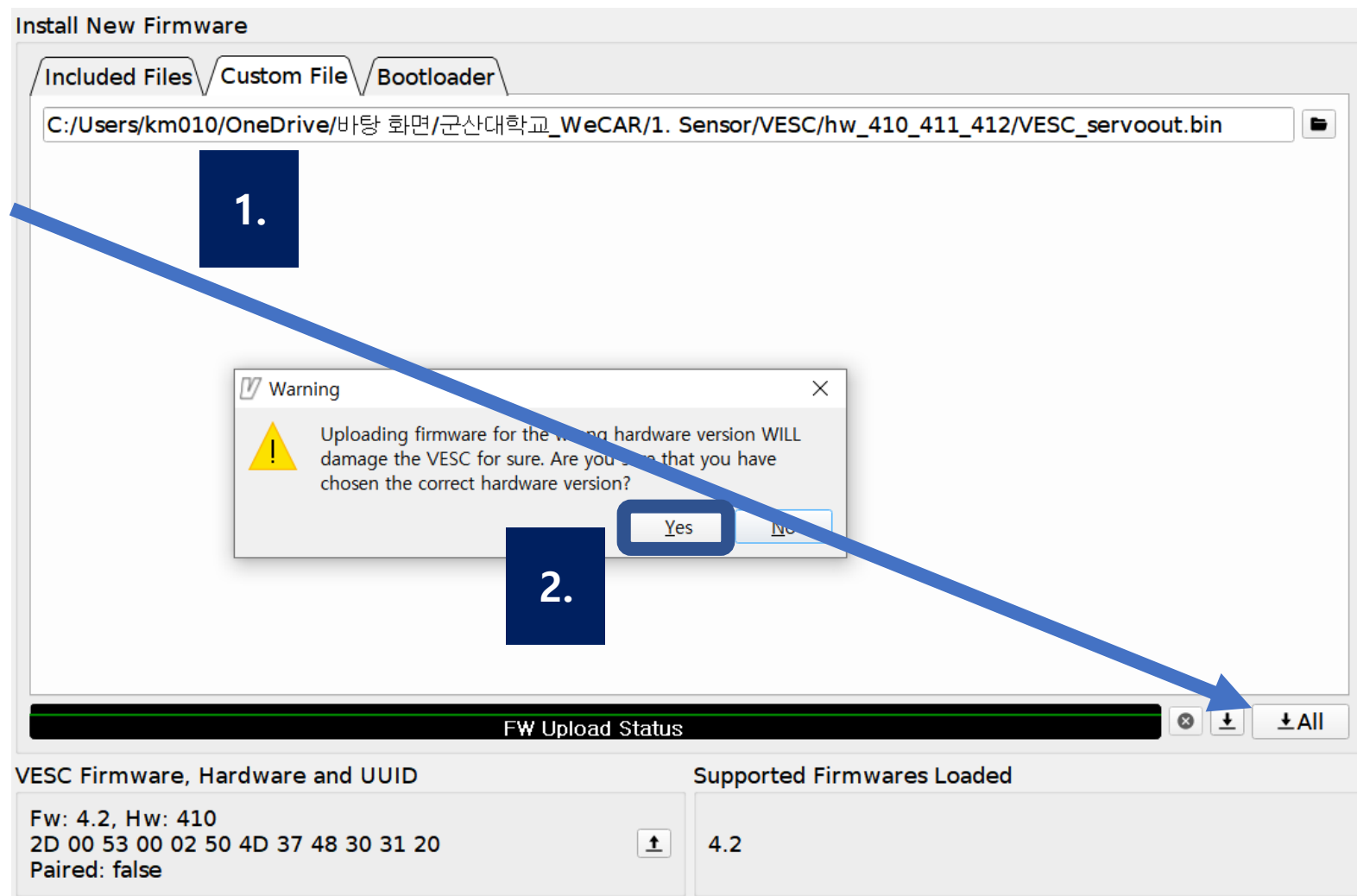
VESC

- VESC_servoout.bin 추가



VESC

- Firmware_upload



VESC

- Firmware_uploading → 점멸 후 업데이트 완료

Uploading Firmware (5.3 %)

VESC Firmware, Hardware and UUID

Fw: 4.2, Hw: 410
2D 00 53 00 02 50 4D 37 48 30 31 20
Paired: false

⬆

Supported Firmwares Loaded

4.2